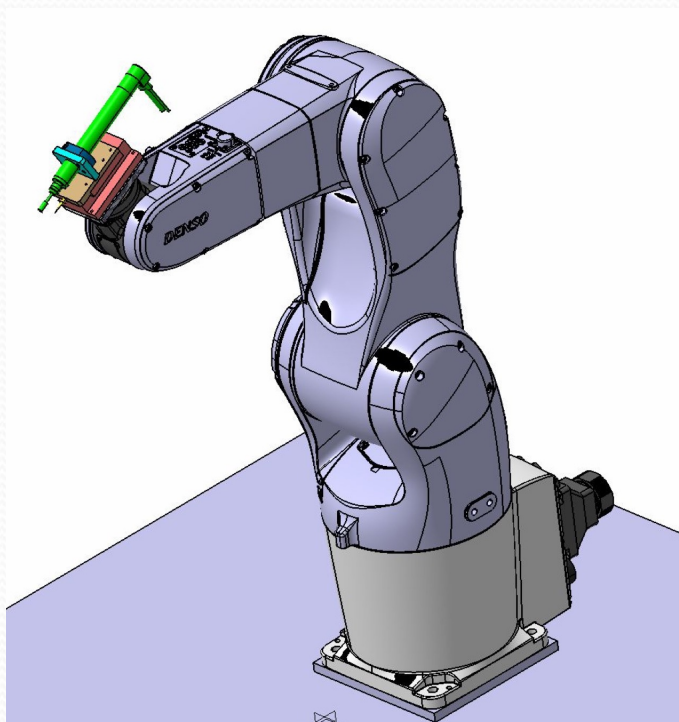


多自由度ロボットの高精度力覚制御

「匠の技術」を実現するロボット

- 知識や経験を裏付けとした高精度な力加減
- 高速・高精度かつ無駄のない動き



高精度研磨ロボットの概観図

多自由度ロボットの欠点

- スカラロボット等比べて低精度
- 最適な軌道生成が困難



粗動(ロボット)と微動(高精度デバイス)を融合したハイブリッドアクチュエータによる高精度力覚制御

研究テーマ例

- 高精度力覚検出／制御系設計
- LMIに基づく最適軌道生成